

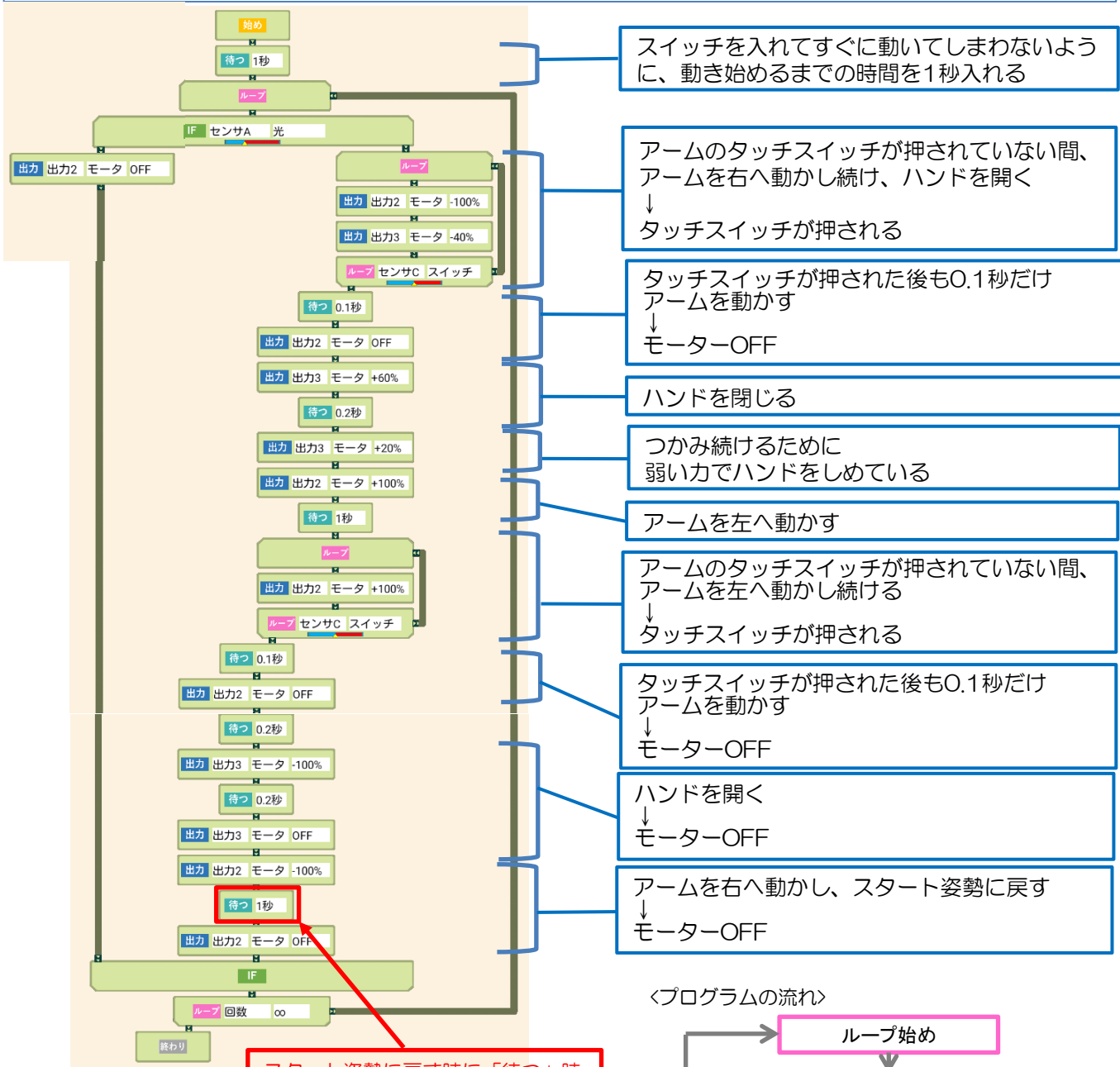
# アドバンスプログラミングコース C つかんで運ぶ「ピッキングロボ」プログラム例

◇4日目 26ページ プログラム⑧「置いたら自動で動き出す」

- ものを置く台にもものがあれば、ロボットが自動で動き出し、ものを運んではなす動作をずっと続けます。
- ものがないと止まりますが、ものを置いたらまた動き出します。

「ロボット教室 YouTubeチャンネル」にて動画をご覧ください。

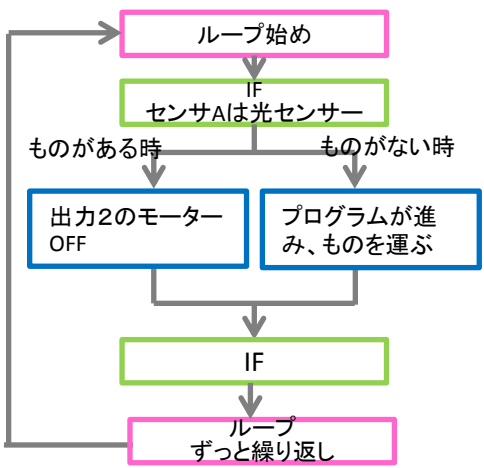
[https://www.youtube.com/channel/UC1ZVIFL\\_BXecBm7oTJIRDgw?code=140000](https://www.youtube.com/channel/UC1ZVIFL_BXecBm7oTJIRDgw?code=140000)



- スイッチを入れてすぐに動いてしまわないように、動き始めるまでの時間を1秒入れる
- アームのタッチスイッチが押されていない間、アームを右へ動かし続け、ハンドを開く  
↓  
タッチスイッチが押される
- タッチスイッチが押された後も0.1秒だけアームを動かす  
↓  
モーターOFF
- ハンドを閉じる
- つかみ続けるために弱い力でハンドをしめている
- アームを左へ動かす
- アームのタッチスイッチが押されていない間、アームを左へ動かし続ける  
↓  
タッチスイッチが押される
- タッチスイッチが押された後も0.1秒だけアームを動かす  
↓  
モーターOFF
- ハンドを開く  
↓  
モーターOFF
- アームを右へ動かし、スタート姿勢に戻す  
↓  
モーターOFF

スタート姿勢に戻す時に「待つ」時間の調整が必要な場合があります。

＜プログラムの流れ＞



プログラムは一例です。

- 出力2：アームのモーター、出力3：ハンドのモーター
- センサA：光センサー、センサC：タッチスイッチ